



**Eur päisches
Patentamt**

**Eur pean
Patent Office**

**Office européen
des brevets**

Bescheinigung

Certificate

Attestation

Die angehefteten Unterla-
gen stimmen mit der
ursprünglich eingereichten
Fassung der auf dem näch-
sten Blatt bezeichneten
europäischen Patentanmel-
dung überein.

The attached documents
are exact copies of the
European patent application
described on the following
page, as originally filed.

Les documents fixés à
cette attestation sont
conformes à la version
initialement déposée de
la demande de brevet
européen spécifiée à la
page suivante.

Patentanmeldung Nr. Patent application No. Demande de brevet n°

03100526.7

Der Präsident des Europäischen Patentamts:
Im Auftrag

For the President of the European Patent Office

Le Président de l'Office européen des brevets
p.o.

R C van Dijk

THIS PAGE BLANK (USPTO,



Anmeldung Nr:
Application no.: 03100526.7
Demande no:

Anmeldetag:
Date of filing: 03.03.03
Date de dépôt:

Anmelder/Applicant(s)/Demandeur(s):

Tesa SA
Bugnon 38
1020 Renens
SUISSE

Bezeichnung der Erfindung/Title of the invention/Titre de l'invention:
(Falls die Bezeichnung der Erfindung nicht angegeben ist, siehe Beschreibung.
If no title is shown please refer to the description.
Si aucun titre n'est indiqué se référer à la description.)

Palpeur orientable

In Anspruch genommene Priorität(en) / Priority(ies) claimed / Priorité(s)
revendiquée(s)

Staat/Tag/Aktenzeichen/State/Date/File no./Pays/Date/Numéro de dépôt:

EP/29.01.03/EP 30018360

Internationale Patentklassifikation/International Patent Classification/
Classification internationale des brevets:

G01B/

Am Anmeldetag benannte Vertragsstaaten/Contracting states designated at date of
filing/Etats contractants désignées lors du dépôt:

AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IT LU MC NL
PT SE SI SK TR LI

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Palpeur orientable

L'invention concerne un palpeur à déclenchement orientable dans l'espace selon une multiplicité de directions. Ce palpeur est destiné à être utilisé plus particulièrement, mais non exclusivement, dans une machine à mesurer manuelle ou automatique, ou bien dans une machine
5 outil comme par exemple une fraiseuse, pour la mesure tridimensionnelle d'une pièce usinée ou en cours d'usinage.

Les palpeurs à déclenchement sont des instruments de mesure utilisés largement, mais pas uniquement, sur des lignes de production de pièces mécaniques pour la vérification exacte des dimensions ou des
10 surfaces des pièces mécaniques. Les palpeurs à déclenchement sont aussi utilisés pour la mesure en trois dimensions de pièces de forme complexe, afin de les reproduire ou de les modéliser.

En général les palpeurs à déclenchement comprennent une partie fixe, destiné à être fixée sur une machine à mesurer ou sur une machine
15 outil, et une touche mobile, comprenant une sphère au bout d'une tige allongée et destinée à être amené en contact avec la pièce à mesurer.

Dans la plupart des applications les palpeurs à déclenchement sont fixés sur le bras mobile d'une machine dont la position dans l'espace est déterminable précisément à l'aide d'un système de mesure manuel ou
20 automatique, comme par exemple des encodeurs de position disposés sur les axes de la machine. Le bras mobile est déplacé dans l'espace pour amener la touche de mesure du palpeur en contact avec la pièce ou la surface à mesurer. Lors du contact une force de déflexion est alors appliquée sur la touche, la sortant de sa position initiale de repos. Un
25 capteur réagit au moindre déplacement de la touche générant un signal électrique qui est envoyé soit à l'utilisateur, sous forme de signal lumineux, soit au logiciel de contrôle de la machine qui détermine ainsi à l'aide des données du système de mesure les coordonnées du point de contact dans un référentiel donné. A ce but on utilise dans l'art antérieur des capteurs
30 électromécaniques ou optiques ou des capteurs de déplacement basés sur

des principes différents, par exemple des capteurs comprenant des jauges de contrainte.

Dans le cas d'un palpeur à déclenchement tridimensionnel, la liaison entre la touche et la partie fixe du palpeur est habituellement
5 réalisée selon le principe de la liaison de Boys, soit par exemple par trois goupilles cylindriques reposant sur six sphères de façon à définir six points de contact entre l'organe fixe et la touche. On connaît toutefois aussi des palpeurs bi- et unidimensionnels.

Lorsque le palpeur est utilisé pour la mesure de pièces de forme
10 complexe, présentant des cavités et des protubérances, il est malaisé ou impossible d'amener la touche en contact avec toute la surface de la pièce sans que la partie fixe du palpeur ou la tige de la touche interfèrent avec des éléments de la pièce à mesurer. Pour pallier cet inconvénient, on connaît des palpeurs permettant d'orienter la touche de contact dans une
15 pluralité de directions dans l'espace. En général deux axes indépendants de rotation sont requis pour couvrir l'ensemble des orientations possibles. Un palpeur de ce type est décrit dans la demande de brevet européen EP-0'392'660-A2.

De préférence les axes de rotation sont indexés, dans le sens
20 qu'ils prévoient un nombre suffisamment grand mais fini de positions de repos prédéterminés et exactement reproductibles. Cette disposition évite de devoir calibrer à nouveau la machine à mesurer après chaque changement de l'orientation de la touche.

Durant la mesure les axes permettant l'orientation du palpeur de
25 l'art antérieur ci-dessus sont bloqués dans une des positions indexées prévues. Lorsqu'une orientation différente du palpeur est requise, l'opérateur doit déverrouiller manuellement les axes, en agissant sur une molette ou sur un levier prévus à cet effet, orienter le palpeur comme requis, et verrouiller à nouveau les axes en repositionnant la molette ou
30 levier dans la position de blocage initiale. Ces manœuvres peuvent entraîner des erreurs de positionnement, par exemple suite à un

mouvement involontaire du premier axe, au moment du positionnement du second.

Un autre inconvénient du palpeur décrit ci-dessus est que les opérations de verrouillage et déverrouillage requièrent l'application d'un couple externe sur la molette de blocage, qui est transmis par le palpeur et son support au bras mobile de la machine à mesurer. Ce couple net provoque des efforts mécaniques sur le support du palpeur, et peut faire bouger tout le palpeur. Pour éviter cet inconvénient, l'opérateur doit maintenir le palpeur immobile lorsqu'il agit sur la molette de blocage, ce qui rend la manœuvre avec une seule main malaisée ou impossible.

Les palpeurs décrits dans le brevet européen ci-dessus permettent de fixer chaque axe dans l'une quelconque d'une série de positions indexés définies par trois goupilles cylindriques appuyant sur une couronne de sphères régulièrement écartées. Ce type de palpeur comprend aussi des organes de positionnement auxiliaires, sous forme de pistons biseautés s'engageant entre les sphères d'indexation sous l'action de ressorts.

Le but de ces pistons est de produire des positions stables pour les deux axes du palpeur, même lorsque celui-ci se trouve en position déverrouillée. Ces positions stables servent à empêcher que le palpeur change spontanément son orientation sous l'effet du poids de la touche. Les pistons augmentent toutefois la complexité et le coût du palpeur et, frottant sur les sphères d'indexation peuvent, avec l'usage, réduire la précision de l'indexation.

Un but de la présente invention est de proposer un palpeur à déclenchement, orientable dans une multiplicité de directions indexées, dont la manœuvre est plus facile que dans les palpeurs de l'art antérieur.

Un autre but de la présente invention est de proposer un palpeur à déclenchement sans les limitations de l'art antérieur.

Selon l'invention ces buts sont atteints par le dispositif qui est l'objet de la revendication principale, et notamment par un palpeur à déclenchement orientable pour orienter une touche de mesure relativement à un appareil de mesure comprenant :

- 5 un élément mobile pouvant tourner autour d'un axe ;
un organe résilient pour maintenir ledit élément mobile en une position bloquée, interdisant tout mouvement dudit élément mobile;
des éléments d'indexation pour définir une multiplicité de positions angulaires prédéterminés et reproductibles pour ledit élément mobile ;
- 10 un actuateur, s'opposant audit organe résilient, pour dégager ledit élément mobile par déplacement dans la direction dudit axe et maintenir l'écartement desdites éléments d'indexation lors de la rotation dudit élément mobile, permettant la rotation dudit élément mobile autour dudit axe sans que lesdits éléments d'indexation entrent en contact entre eux
- 15 ou avec d'autres éléments du palpeur.

La présente invention sera mieux comprise à la lecture de la description donnée à titre d'exemple et illustrée par les figures annexées.

- La figure 1a représente un premier mode de réalisation d'un palpeur à déclenchement selon l'invention ;
- 20 - La figure 1b représente une partie fixe du palpeur à déclenchement selon l'invention représenté sur la figure 1a ;
- Les figures 1c et 1d représentent un mécanisme d'indexation du premier axe du palpeur à déclenchement selon l'invention représenté sur la figure 1a ;
- 25 - La figure 1e représente un mécanisme de démultiplication utilisé pour dégager le premier axe du palpeur de la figure 1a ;

- Les figures 2a 2b et 2c représentent en coupe et en vue les mécanismes d'indexation et de démultiplication du second axe du palpeur de la figure 1a ;
- Les figures 3 et 4, 5a, 5b et 5c représentent un deuxième mode d'exécution du palpeur selon l'invention ;

Le premier mode de réalisation de l'invention représenté sur les figures 1a à 1e est un palpeur à déclenchement 20 comprenant une partie fixe 250, représentée en détail sur la figure 1b, destinée à être fixée au bras mobile d'une machine à mesurer, par la tige filetée 251 ou par un autre moyen de fixation connu.

La partie fixe 250 porte sur sa face inférieure 24 sphères 256, régulièrement disposée le long d'une circonférence et partiellement saillants vers le bas. Les sphères 256 définissent 24 positions indexées et écartées de 15 degrés pour le premier axe de rotation du palpeur, comme il est expliqué plus loin. Il est évident qu'on pourrait utiliser un nombre différent de sphères selon le nombre de positions indexées désiré.

L'élément mobile 210, représenté sur les figures 1c et 1d, porte sur sa face supérieure trois goupilles cylindriques 217. Le ressort plat 215 presse l'élément mobile 210 contre l'élément fixe 250. En cette situation chacune des goupilles 217 appuie sur deux des sphères 256, les six points de contact résultants déterminant la position relative des éléments 250 et 210 de façon précise et reproductible.

Vu la symétrie de rotation de l'élément fixe, l'élément mobile 210 peut assumer 24 positions indexées, écartées de 15 degrés entre elles, autour du premier axe de rotation 211, qui correspond à l'axe géométrique du palpeur. Le même résultat aurait pu être obtenu par d'autres dispositions équivalentes, par exemple en disposant les sphères sur l'élément mobile et les goupilles sur l'élément fixe, ou bien en remplaçant les surfaces sphériques ou cylindriques des goupilles ou des sphères par des plans inclinés, ou encore en utilisant six goupille cylindriques n'ayant

chacune qu'un seul point de contact avec une des sphères. Il serait également possible de remplacer le ressort plat 215 par un organe résilient équivalent, par exemple un ressort cylindrique ou à lame ou par un élément réalisé en un matériau synthétique résilient.

- 5 Le mécanisme de dégagement 300, représenté sur les figures 1d et 1e permet d'autoriser la rotation de l'élément mobile 210 autour de l'axe 211. La transmission 300 se compose d'une roue dentée 301, entraînée par les quatre crémaillères 305, et par les surfaces inclinées hélicoïdales 302.

- 10 Lorsque deux boutons 310 opposés sont pressés, les crémaillères 305 entraînent en rotation la roue dentée 301 et les plans inclinés 302 qui lui sont solidaires, et qui, glissant sur leurs appuis (non représentés sur les figures), écartent axialement l'élément fixe 250 de l'élément mobile 210. Dans la position écartée les sphères 256 dépassent au dessus des goupilles 217 sans les toucher, et la rotation autour de l'axe 211 est possible.

- 15 La force d'appui des goupilles 217 sur les sphères 256 doit être suffisamment élevée pour empêcher tout mouvement accidentel de la partie mobile 210 durant la mesure. Dans ce mode de réalisation particulier on dimensionne le ressort 215 pour une force totale d'appui d'approximativement 30 N, soit environ 10 N par chacun des six points de contact, puisque l'appui est exercé à 60 degrés par rapport à l'axe.
- 20

- 25 Il serait malaisé d'appliquer directement une force de 30 N sur les boutons 310. Pour cette raison la pente des surfaces inclinées 302 est choisie pour donner un rapport de démultiplication suffisant entre la force radiale exercée sur les boutons 310 et la force axiale qui s'oppose à l'élasticité du ressort 215. Un rapport de réduction de 1:2 comporte une force de manœuvre aux boutons 310 d'environ 15 N, soit 1.5 Kgf approximativement, que l'utilisateur peut exercer sans grande difficulté. La course des boutons 310 reste contenue, avec ce rapport de réduction, à quelques millimètres.

Les valeurs numériques données ci-dessus doivent être interprétés comme des exemples particulièrement adaptés au mode de réalisation présenté. Il serait possible de choisir des valeurs différentes selon les circonstances, par exemple selon la masse et les dimensions du palpeur.

- 5 Pour assurer le dégagement de l'élément mobile 210 autour de l'axe de rotation 211, il est nécessaire d'agir simultanément sur deux boutons opposés 310. De cette manière les forces externes exercées sur le palpeur sont essentiellement en opposition et perpendiculaires à l'axe de rotation 211, la force résultante et le couple résultant sont essentiellement
10 nuls, et tout mouvement involontaire du palpeur est prévenu.

- Pendant que les boutons 310 sont pressés selon la direction radiale, l'opérateur peut faire tourner l'élément mobile 210 autour de l'axe 211, en agissant sur les mêmes boutons en direction tangentielle. Cette manœuvre est très intuitive et peut aisément être réalisée avec deux doigts
15 d'une main. En cette condition l'écartement distance entre les sphères 256 et les goupilles 217 est suffisant pour éviter tout contact ou frottement des surfaces d'indexation, préservant ainsi la précision de positionnement en position indexé. Il n'est donc pas nécessaire de relâcher les boutons 310 pour passer du déverrouillement à la rotation du palpeur puis pour verrouiller à
20 nouveau le palpeur.

- On peut apprécier que, dans ce mode de réalisation, l'élément mobile 210 ne présente pas de positions stables une fois déverrouillé, mais il est complètement libre de tourner autour de l'axe 211. Les positions stables ne sont pas en effet nécessaires dans cette construction car le
25 déverrouillement requiert que l'utilisateur maintienne constamment les boutons 310 pressés. De ce fait l'utilisateur a toujours sous contrôle la position de l'élément mobile 210.

- Le rapport de réduction et le coefficients de friction des matériaux utilisés sont choisis pour que la transmission 300 soit réversible,
30 de la sorte que l'élément mobile 210 retourne spontanément en position

indexée, une fois la pression sur les boutons 310 relâchée, évitant ainsi une utilisation accidentelle en position libre.

Le premier élément mobile 210 est connecté à un second élément mobile 220, pouvant tourner autour de l'axe de rotation 212,
 5 perpendiculaire au premier axe de rotation 211, auquel est fixée une touche mobile 30 de type connu, comme on peut l'apprécier sur la figure 2a.

Le second élément mobile 220 est pressé contre le premier élément mobile 210, dans la direction axiale définie par l'axe de rotation
 10 212, par le ressort de compression 225. Une couronne de sphères 226 est réalisée sur une face verticale de l'élément mobile 220 et interagit avec trois goupilles cylindriques (non représentées sur la figure) placés sur la face adjacente du premier élément mobile 210, pour définir un nombre
 15 prédéterminé de position d'indexation exactement reproductibles, de façon analogue à celle expliquée ci-dessus pour la rotation du premier élément mobile 210.

Dans une variante possible, six goupilles cylindriques n'ayant chacune qu'un seul point de contact peuvent être utilisées.

Le système de dégagement et rotation 400 du second élément
 20 mobile 220 est représenté sur la figure 2b. Le dégagement s'effectue par pression sur les deux boutons 411 et 410. La force axiale appliquée sur le bouton 410 qui peut coulisser axialement autour de la pièce 470 est transmise par les deux leviers 430 et 450 et le bras horizontal 440, est
 multipliée et appliquée au ressort 225 par la goupille 461 et la tige 460,
 25 afin de le compresser, ce qui supprime la force de contact entre 220 et 210. En ce mode de réalisation on choisit les dimensions des bras des leviers 430, 450 pour obtenir un rapport de réduction de la force de manœuvre de 1:2, comme pour le premier élément mobile 210. Un deuxième ressort 475, entreposé entre le bouton 410 la pièce 470 pousse axialement vers la droite
 30 sur la figure 2a le second élément mobile 220 en autorisant sa rotation.

Lorsque le bouton 410 est pressé le second élément mobile 220 est déplacé vers la droite de la figure 2a, en sorte que les goupilles et les sphères d'indexation 226 ne se touchent plus, et le deuxième élément mobile 220 peut tourner autour de l'axe 212. La rotation est imprimée par
 5 l'opérateur au travers du bouton 410 qui est solidarisé angulairement à la pièce 470 par une goupille non visible sur les figures.

Le bouton 411, opposé au bouton 410, a la double fonction d'offrir une surface d'appui au doigt pour exercer une force opposée à celle appliquée sur le bouton 410 et de faciliter la rotation de l'élément 220 avec
 10 deux doigts. Le bouton 411 est en fait solidarisé angulairement à l'élément 220 et est entraîné en rotation avec celui-ci. L'utilisation de deux forces essentiellement en opposition évite de transmettre des efforts sur le support du palpeur, et de faire bouger tout le palpeur.

Tout comme pour le premier élément mobile 210, l'élément
 15 mobile 220 ne présente pas de positions déverrouillées stables. Même dans ce cas l'utilisateur a toujours sous contrôle la position de l'élément mobile 220 lorsqu'il est déverrouillé par pression sur les boutons 410 et 411.

L'action du boutons 410 sur le second élément mobile 220 par l'intermédiaire de la tige 460 est substantiellement alignée et opposée à la
 20 force exercée par le ressort 225, ce qui assure des mouvements rectilignes et sans coincements.

Le signal électrique généré par la touche 30 est envoyé soit à l'utilisateur, sous forme de signal lumineux émis par la diode lumineuse 50 (figure 1a), soit au logiciel de contrôle de la machine qui détermine ainsi à
 25 l'aide des données du système de mesure, les coordonnées du point de contact dans un référentiel donné.

La partie inférieure du palpeur 20 présente un ou plusieurs éléments de protection 218, saillants du corps du palpeur dont la fonction est de protéger le mécanisme d'indexation des chocs contre la pièce à
 30 mesurer ou contre la table de support. L'élément de protection 218 peut

être un bourrelet usiné directement dans la coque métallique 217, ou bien un élément additionnel en un matériau apte à absorber les chocs, par exemple en caoutchouc ou en élastomère.

Le second élément mobile 220 peut assumer, dans ce mode de réalisation, 7 positions indexées écartés de 15 degrés entre elles, pour un angle total de 90 degrés. Cet angle, en combinaison avec le 360 degrés de rotation possibles pour le premier élément de rotation 210, permet d'orienter la touche 30 dans un nombre de directions uniformément distribuées dans un demi-espace. Il serait toutefois possible de réaliser le dispositif de l'invention avec un nombre générique de positions indexées et des écartements quelconque entre elles.

Les figures 4, 5a et 5b illustrent un deuxième mode de réalisation de l'invention, dans lequel le mécanisme de dégagement 300 du premier axe 211 est réalisé avec quatre paires de biellettes identiques et symétriques 320.

Dans ce mode de réalisation, chaque paire de biellettes 320 est articulée par rapport à un point central 323 et les forces externes appliquées aux boutons 310 sont transmises auxdits points centraux 323, lorsque les deux bouts des deux biellettes d'une paire appuient l'un sur l'élément fixe 250, et l'autre sur le premier élément mobile 210.

Dans cette disposition, le rapport de réduction entre la force axiale exercée sur l'élément mobile 210 et la force de manœuvre radiale appliquée aux boutons 310 est proportionnel à la tangente du demi angle d'ouverture entre les biellettes 320. Il en résulte un rapport de réduction croissant avec l'écartement entre les éléments 250 et 210 et l'angle entre les biellettes 320. Cette variabilité du rapport de réduction est avantageuse car la force requise pour maintenir les boutons pressés en fin de course est minimale, ce qui facilite l'opération d'orientation fine de la touche 30.

Cette caractéristique avantageuse est également possible dans le premier mode de réalisation par l'utilisation d'une surface non plane en lieu du plan incliné 302.

5 Lorsque les boutons 310 sont pressés à fond, l'écartement entre les sphères 226 et les goupilles à elles juxtaposées est maintenu, et les sphères et les goupilles ne peuvent en aucun cas entrer en contact entre elles ou avec d'autres éléments de la mécanique du palpeur. En cette condition l'usure des surfaces d'indexation est réduite au minimum indispensable, et la précision d'indexation est maintenue dans le temps.

10 Lorsque l'opérateur presse sur deux boutons opposés 310 la force résultante sur le premier élément mobile 210 par l'intermédiaire des bielles 320 est substantiellement axiale par rapport à l'axe de rotation 211, soit substantiellement alignée et opposée à la force exercée par le ressort 215, ce qui assure des mouvements rectilignes et sans coincements.

15 En revanche si l'opérateur pousse asymétriquement sur un seul des boutons 310 la composante horizontale de la force résultante produit une friction élevée entre la tige 253 et la douille 219 empêchant le dégagement du premier élément mobile 210. Cette caractéristique avantageuse permet d'éviter les manipulations intempestives et involontaires.

20 Les boutons 310 sont entourés par une membrane protectrice annulaire en caoutchouc ou en élastomère 330, qui a la fonction de protéger le mécanisme interne des saletés et poussières, mais aussi d'empêcher la transmission de chaleur des mains de l'opérateur au mécanisme d'indexation interne, qui aurait des conséquences néfastes sur

25 la précision d'indexation. Dans le même but, les boutons 410 et 411, servant à la rotation et au dégagement du second axe 212, sont aussi réalisés de préférence en un matériau synthétique ayant des bonnes propriétés d'isolation thermique. Le boîtier du palpeur peut lui aussi être recouvert d'une couche thermiquement isolante.

30 Dans un mode de réalisation ultérieur de la présente invention un palpeur selon l'invention est muni d'une couche thermiquement

- isolante comme décrit ci-dessus sans comprendre un mécanisme pour maintenir l'écartement desdites éléments d'indexation lors de la rotation dudit élément mobile, permettant la rotation dudit élément mobile autour dudit axe 211 sans que lesdits éléments d'indexation 256, 217 entrent en contact entre eux ou avec d'autres éléments du palpeur.

Une fenêtre 30 est prévue sur l'élément de support 250 permettant de lire l'angle de rotation relatif au premier axe 211 sur une échelle gravée ou imprimée sur le premier élément mobile 210, comme on peut l'apprécier sur les figures 5a et 5b.

- 10 L'angle de rotation relatif au second axe 212 peut être lu sur les deux fenêtres 40 découpées dans la couronne externe du bouton 411 et visibles sur les figures 5a et 5c. Deux fenêtres sont nécessaires en ce cas pour permettre une visibilité optimale dans toutes les orientations possibles du palpeur.
- 15 La touche à déclenchement 30 réagit au moindre contact avec la surface de la pièce à mesurer en générant une impulsion électrique. L'impulsion est transmise, par l'intermédiaire d'un circuit de traitement électronique non représenté, au connecteur 70, pour connexion avec le dispositif de contrôle de la machine à mesurer, et au voyant lumineux 50.
- 20 Le voyant comprend dans ce mode de réalisation une diode lumineuse, mais pourrait comprendre en alternative d'autres émetteurs de lumière connus, comme par exemple des éléments électroluminescents en feuille ou en fil. La diode lumineuse est surmontée par un diffuseur optique de lumière, permettant d'apercevoir la lumière émise dans une grande plage
- 25 d'angles d'observation.

Dans un mode alternative de réalisation de l'invention, le voyant 50 est remplacé par plusieurs voyants, disposés à des endroits différents du palpeur, en sorte qu'au moins un voyant soit visible de chaque angle d'observation possible.

Dans une autre version du dispositif de l'invention le voyant 50 comprend un ou plusieurs conducteurs de lumière pour émettre la lumière produite par une ou plusieurs sources lumineuses à partir de différents endroits de la surface du palpeur, en sorte que l'indication lumineuse soit visible de chaque angle d'observation possible.

Le dispositif de l'invention pourrait aussi être réalisé sans avoir recours à un mécanisme d'indexation, mais avec des simples mécanismes à friction autorisant le blocage des axes dans un nombre infini d'orientations.

L'invention comprend aussi un mode de réalisation dans lequel la rotation et le dégagement des axes sont actionnés par des actionneurs automatiques, par exemple des moteurs et/ou des solénoïdes électriques.

Dans un autre mode de réalisation de l'invention, la rotation des axes du palpeur est assurée par des servomoteurs comprenant des encodeurs pour la mesure des angles d'orientation de la touche. En ce cas le mécanisme d'indexation décrit ci-dessus peut être préservé, ou supprimé si la précision de positionnement des servomoteurs est suffisante pour les applications envisagées.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Revendications

1. Palpeur à déclenchement orientable (20) pour orienter une touche de mesure (30) relativement à un appareil de mesure comprenant :

5 un élément mobile (210) pouvant tourner autour d'un axe (211) ;
un organe résilient (215) pour maintenir ledit élément mobile (210) en une position bloquée, interdisant tout mouvement dudit élément mobile (210);
des éléments d'indexation (256, 217) pour définir une multiplicité de positions angulaires prédéterminés et reproductibles pour ledit
10 élément mobile (210) ;
un actuateur (300), s'opposant audit organe résilient (215), pour dégager ledit élément mobile (210) par déplacement dans la direction dudit axe (211) et maintenir l'écartement desdites éléments d'indexation lors de la rotation dudit élément mobile, permettant la
15 rotation dudit élément mobile autour dudit axe (211) sans que lesdits éléments d'indexation (256, 217) entrent en contact entre eux ou avec d'autres éléments du palpeur.
2. Palpeur selon la revendication 1, dans laquelle ledit actuateur (300) est arrangé pour cesser son action lorsque ladite force
20 s'interrompt.
3. Palpeur selon la revendication 1, dans laquelle ledit actuateur (300) entraînent en rotation ledit élément mobile par l'action d'un couple de forces externes appliqué audit actuateur (300).
4. Palpeur selon la revendication 1, dans laquelle ledit
25 actuateur (300) dégage ledit élément mobile par l'action de deux forces externes essentiellement symétriques et opposées appliquées audit actuateur dans une direction perpendiculaire à l'axe dudit palpeur (20).

5. Palpeur selon la revendication 1, comprenant une couche externe thermiquement isolante, pour éviter la conduction de la chaleur des mains dans le palpeur (30).

5 6. Palpeur selon la revendication précédente dans lequel ladite couche externe thermiquement isolante est appliqué au boîtier dudit palpeur et/ou audit actuateur (300).

7. Palpeur à déclenchement orientable (20) pour orienter une touche de mesure (30) relativement à un appareil de mesure comprenant :

10 un élément mobile (210) pouvant tourner autour d'un axe (211) ;
un organe résilient (215) pour maintenir ledit élément mobile (210) en une position bloquée, interdisant la rotation dudit élément mobile (210);

15 des éléments d'indexation (256, 217) pour définir une multiplicité de positions angulaires prédéterminés et reproductibles pour ledit élément mobile (210) ;
un actuateur (300), s'opposant audit organe résilient (215), pour dégager ledit élément mobile, permettant la rotation dudit élément mobile (210) autour dudit deuxième axe (211) ;

20 une couche externe thermiquement isolante, pour éviter la conduction de la chaleur des mains dans le palpeur (30).

8. Palpeur selon la revendication précédente dans lequel ladite couche externe thermiquement isolante est appliqué au boîtier dudit palpeur et/ou audit actuateur (300).

25 9. Palpeur selon l'une des revendications précédentes, comprenant :

un deuxième élément mobile (220) connecté audit élément mobile (210) par un deuxième axe (212) pour tourner ledit deuxième élément mobile (220) relativement audit élément mobile (210);

30 un deuxième organe résilient (225), actionnable indépendamment dudit organe résilient (215), pour maintenir ledit deuxième élément

- mobile (220) en une position bloquée, interdisant la rotation dudit deuxième élément mobile (220) ;
- un deuxième actuateur (400), indépendant dudit actuateur (300), pour dégager ledit deuxième élément mobile (220), permettant la rotation dudit deuxième élément mobile (220) autour dudit deuxième axe (212) ;
- une touche de palpation (30), connectée audit deuxième élément mobile (220).

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Abrégé

Palpeur à déclenchement comprenant une partie fixe, destiné à être fixée sur une machine à mesurer ou sur une machine outil, et une touche de contact mobile et orientable sur deux axes indépendants selon une multiplicité de directions dans l'espace. Les deux axes du palpeur comprennent chacun un actuateur pour déverrouiller et orienter les axes.

(Fig. 2a)

THIS PAGE BLANK (USPTO)

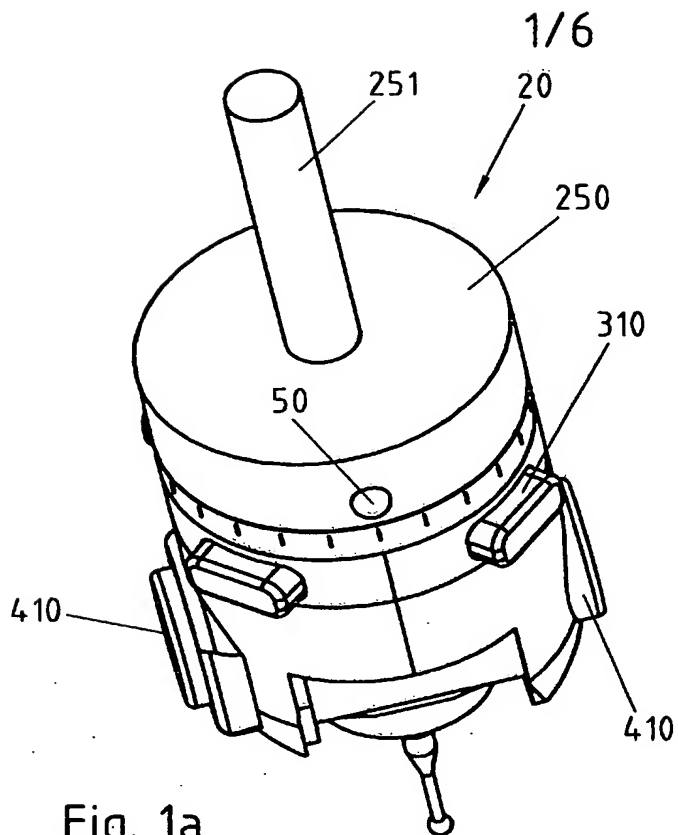


Fig. 1a

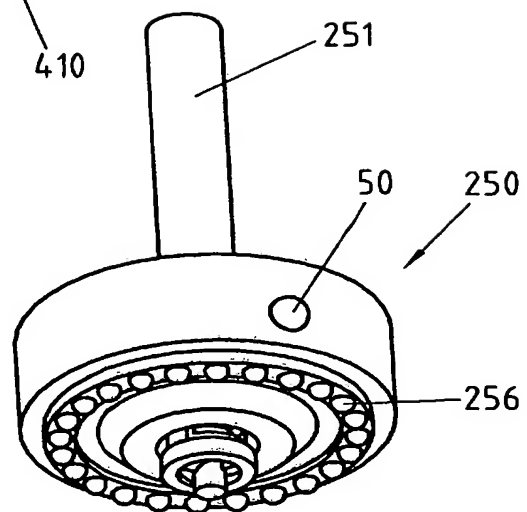


Fig. 1b

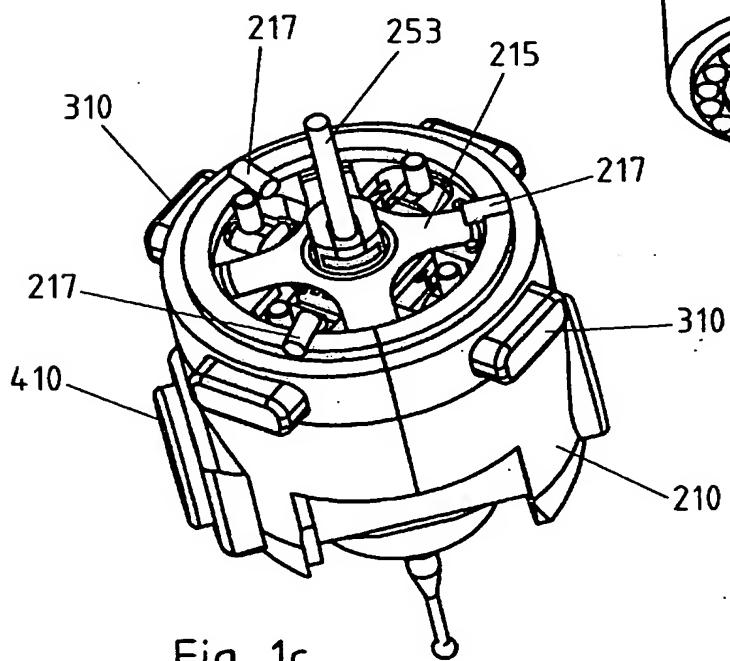


Fig. 1c

2/6

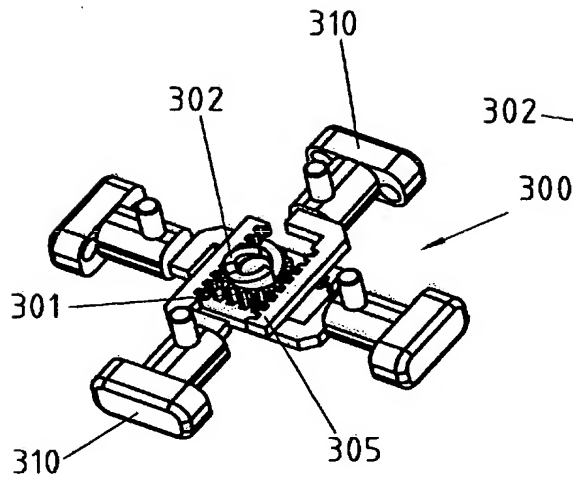


Fig. 1e

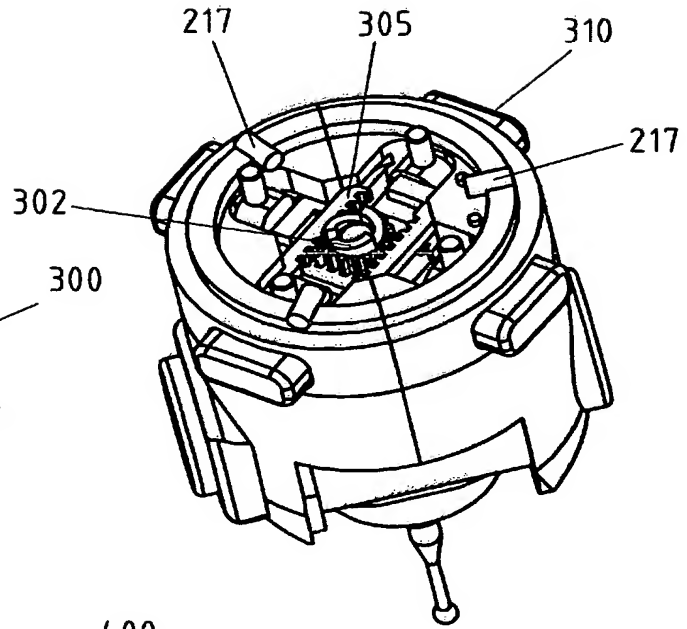


Fig. 1d

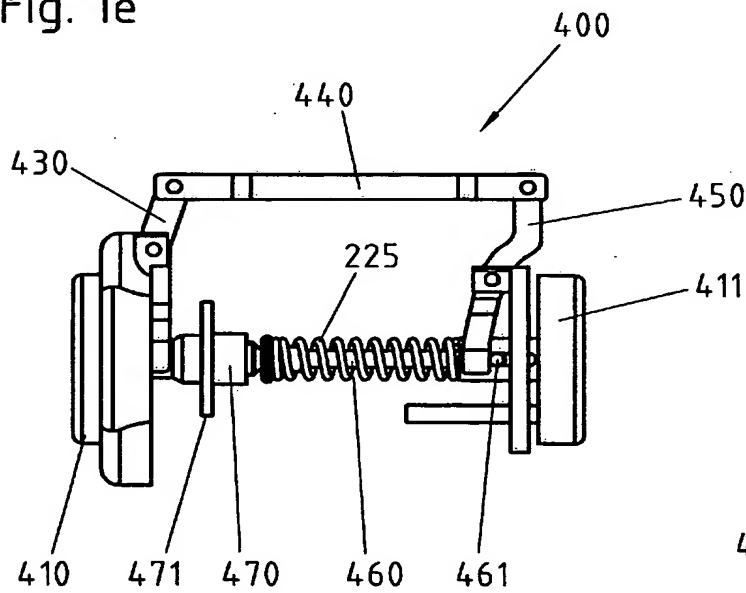


Fig. 2b

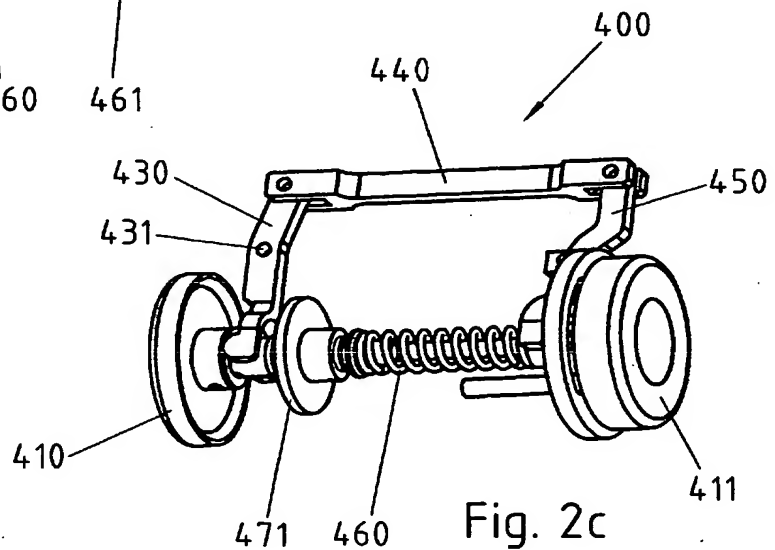


Fig. 2c

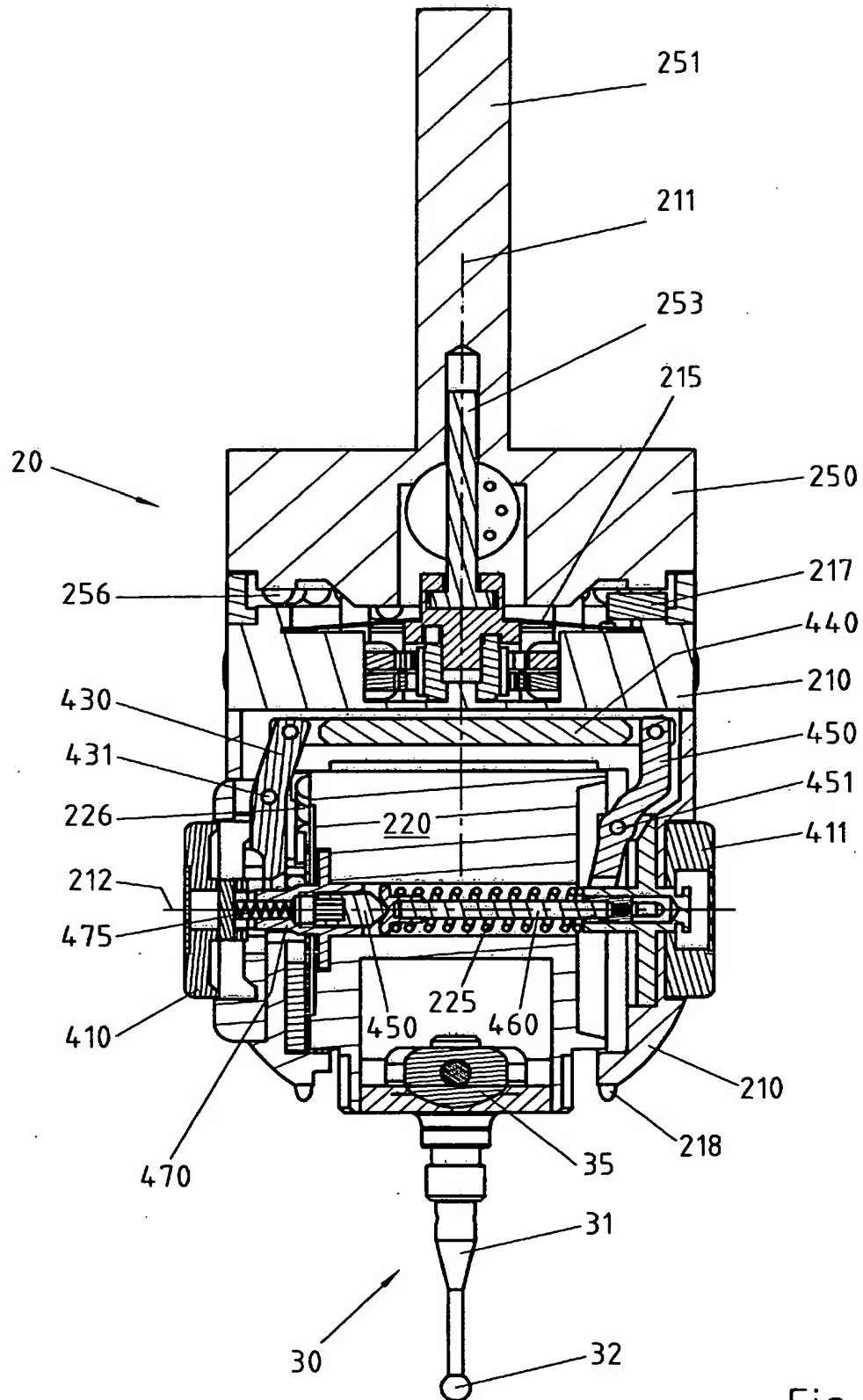


Fig. 2a

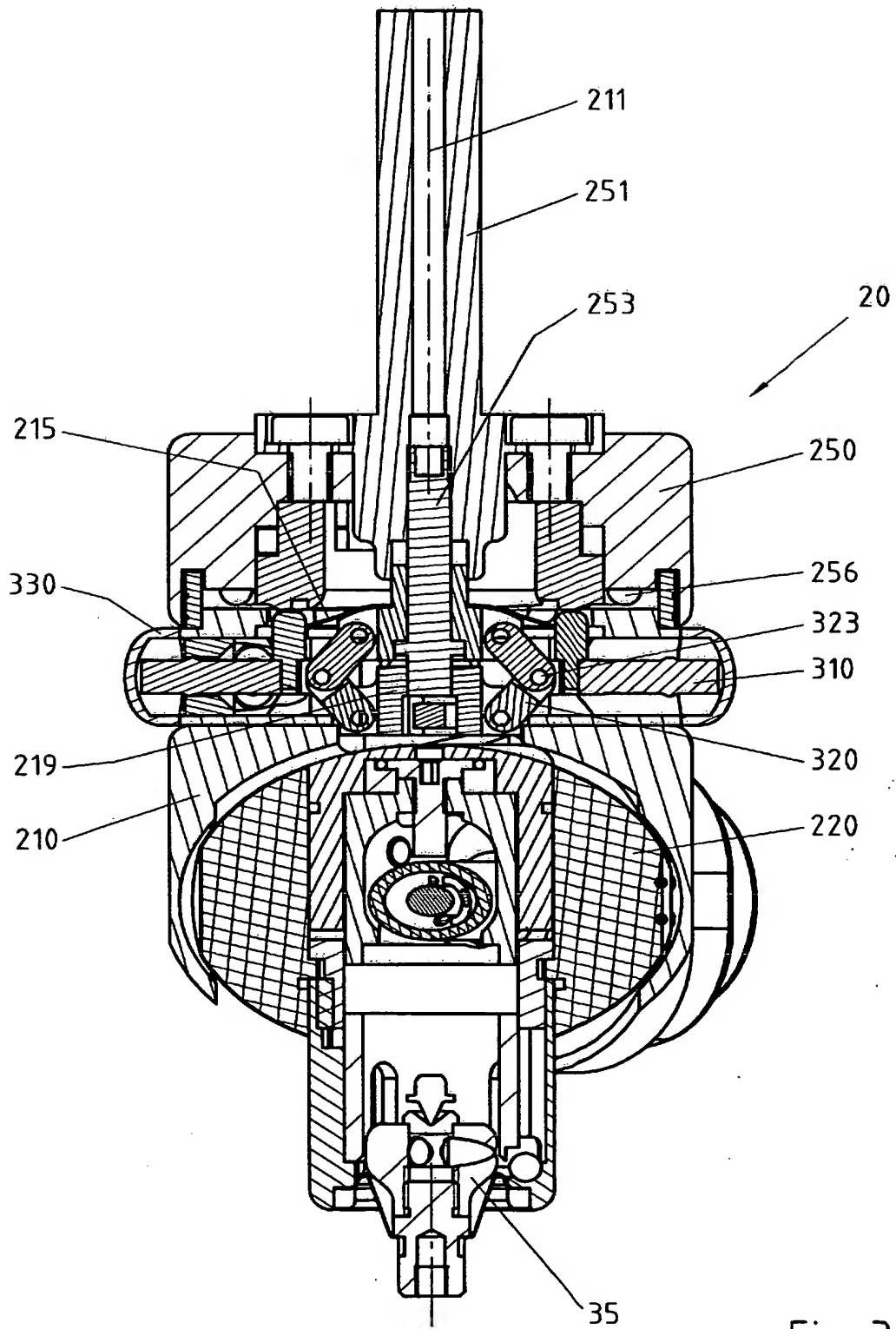


Fig. 3

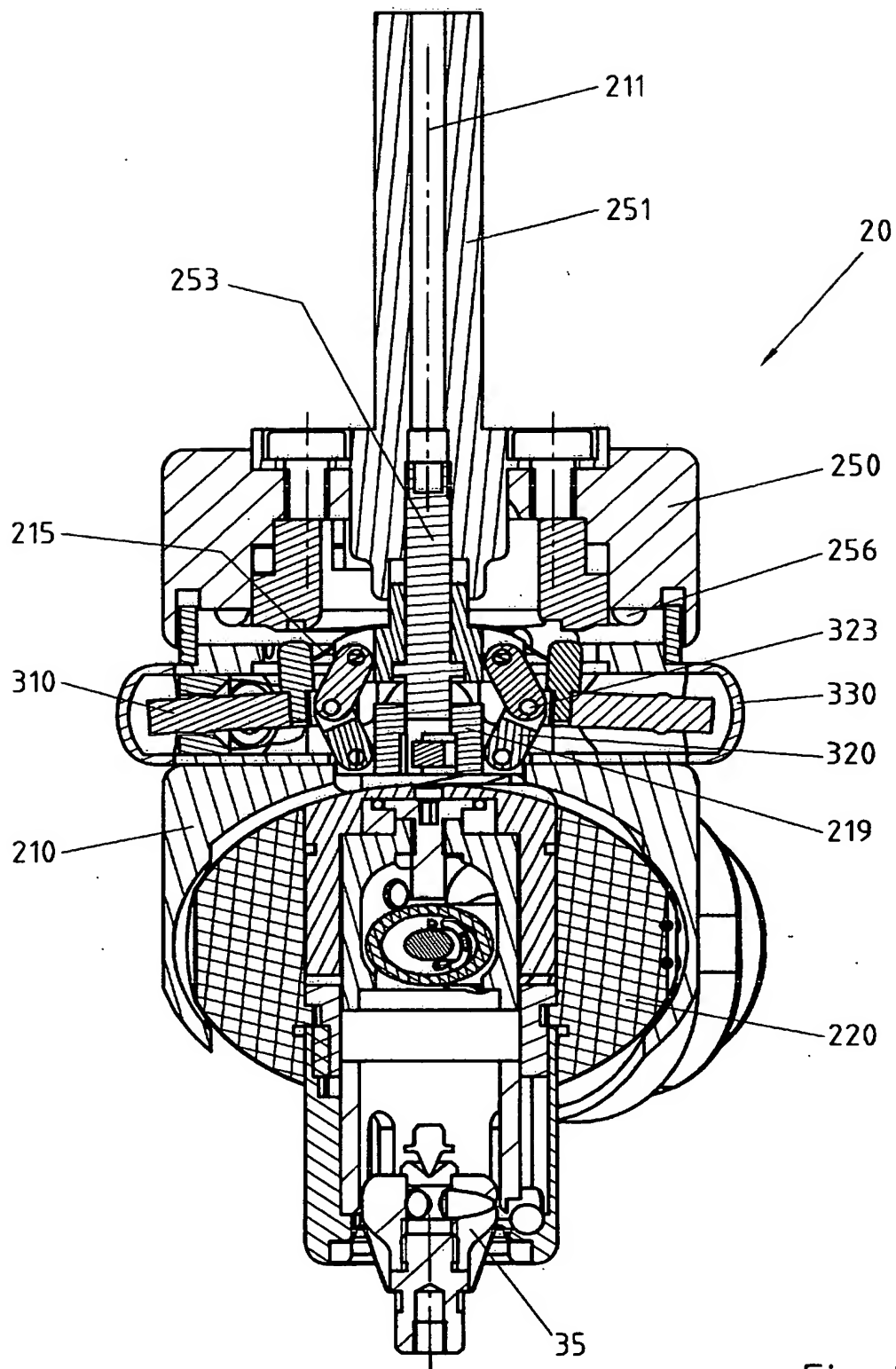


Fig. 4

